(B) 日本国特許庁 (IP)

00 特許出願公開

⑩ 公開特許 公報 (A)

昭57-195583

⑤ Int. Cl.³ B 23 K 9/225 31/06 識別記号

庁内整理番号 6579-4E 6579-4E ❸公開 昭和57年(1982)12月1日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 4 頁)

2

64枝管自動溶接装置

②特 願 昭56-82272

②出 願 昭56(1981)5月28日 ②発明者工藤慎一郎

> 門真市大字門真1006番地松下電 器産業株式会社内

⑫発 明 者 東条正文

門真市大字門真1006番地松下電

器産業株式会社内 ①出 願 人 松下電器産業株式会社

門真市大字門真1006番地

四代 理 人 弁理士 中尾敏男 外1名

明 細 書

1、発明の名称

枝管自動器接装置

2、特許請求の範囲

主管の外間上に枝管を溶接する枝管自動器接装 置において、溶接トーチが固定される揺動腕を有 しかつ前記主管と枝管との突き合わせ部に応じて 溶接トーチの揺動する振幅および揺動数を変化さ せるウィーピング装置と、このウイーピング装置 が固定されるスライド部を有しかつ前記主管と枝 **管との突き合わせ部に応じて榕接トーチのねらい** 角度を変化させるトーチ角度調整装置と、このト 一チ角度型整装置が固定されるスライド部を有し かつ前記枝管の軸線方向に移動する第1のスライ ダーと、この第1のスライダーが固定されるスラ イド部を有しかつ前記枝管の半径方向に移動する 第2のスライゲーと、この第2のスライダーが闘 定されかつ前記核管の軸線を中心に回転する台車 と、前記主管をこの軸線を中心に揺動させる主管 採動装置とで機収したことを特徴とする枝管自動 溶接装置。

3、発明の詳細な説明

本発明は主管の外間上に枝管を溶接する枝管自動器接装置に関するものである。

従来、第1図に示すような主管1の外間に技管 2を解接する場合は手階後が主であり、層接作業 者には高度の技術が必要であるとともに、層接能 率が悪いものであった。

このような技管の解接にかいて、一部では自動化も試みられ、第2回に示すような自動解接装置が用いられている。この第2回に示す自動解接装置では、解接トーチ3のタイービング装置も、トーチ角度漏塞装置を、トーチ白度装置。、トーチ上下移動装置のよとび主情もを回転させる主管回転装置のを備えたものであり、トーチ上下移動、トーチ左右移動かよび主情回転の3軸を基本とし、これらの軸の動きを領算制御し、都接トーチョが主情した技管とかこれる結合部である相関曲線を迫防するともに、都接位置に応じてトーチ角

特開昭57-195583 (2)

度とトーチ自転の2軸を演算制御して容接トーチ 3のねらい角度を設定することにより、主管1と 核管2の突き合せ 窓を自動齊接するものである。

ところが、よ電1と技幣2の相関面報を得るためには、トーナ上下移動、トーナ左右移動かよび 主幣1の回転の3種の原質制置と、完全な同期転動と を行う必要があり、また完全な同期転動と 後トーナ3のねらい角度を設定するためには、ト ーナ角度とトーナ自転の2軸の頭精制調が必要で あり、制御整置が高値になるとともに、装置全体 の寸法が大きくなつてしまう。また、今体的に設 確要が高値となり、このため、技術の自動階接装 促として、制御が簡単で安価を装架の開発が望ま れていた。

本発明はこのような要望を満すべく開発された もので、制御が輸出でかつ装置が小形で、しかも 設備費が安い枝質自動務接装帽を提供することを 目的とするものである。

本発明においては、左右方向(枝管の半径方向) に移動するスライダーのスライド部に上下方向

新3回に本発用の一実施側による枝管自動解検 装置を示してかり、第3回にかいて10 は磨練ト ーチで、この磨練トーチ10 はウィービンのウィービンのサ 11の活動製11 a に固定されている。このウィ ービング装置11 は、主管1と技情2との突き合 わせ部分の曲線に応じて解検トーチ10の角度を 変化させるトーテ角度調整装置12のユライド部 に固定されている。

13はスタイド部が上下方向(枝棒 2の軸線方 同)に移動する上下スタイダーで、この上下スタ ダ 13のスタイド部には前記トーナ角度調整 装頭 12が固定され、そしてこの上下スタイダー 13は、スタイド部が左右方向(枝棒 2の半径方 同)に移動する左右スタイダー14の前配スライ ド部に固定されており、これらの部分により都接 ヘッド本体が構成されている。

16 は取付腕16 a に左右スライダー14 が間 定された台車で、この台車16 は枝棒2の開放場 に取付けられるチェック16上に軸17 により回 転自弁に支持されて取付けられている。この台車 (核管の軸線方向)に移動するスタイダーを固定 し、その上下方向に移動するスタイダーのスタイド 形に、核管と上管との突き合かせ部分の曲線に 応じて海線トーチのねらい角度を変化させるトー 井角度調整装置のスタイド部に核管と上管との突き 合わせ部分の曲線に応じて蔣接トーチの振幅およ び振動数を変化させるタイーピング装置を固定し、 かつこれらの配分を固定した群後へッド本体を核 管の側板遮に取付けられかつ枝管の軸線を中心に して回転する台中上に固定したものである。

これによって、台町の回転と上下方的に移動するスライダーの2輪の原籍制即で主度を上間の相関曲線が決定され、また左右方向に移動するスライダーはもい位置の相匹にのみ使用されることとなり、さらに搭接トーチが状管の軸線を中心にして回転する構造となっているため、飛探トーチのおらい角度の変化はトーチ角度調整を図、1輪の原準はトーチのおら、以下、本発用の一実施側を図画ととくに説明する。以下、本発用の一実施側を図画ととくに説明する。

1 6 には、ビニオン1 8 を純転輸に値定したモータ1 9 が路載され、またチャック1 6 には前記ビニオン1 8 が場合する大歯 4 2 0 が過ごされている。また、チャック1 6 は下頭部の爪2 1 が拡筋することにより枝管 2 の間 角線に関密される。従って、モータ1 9 を取動させることにより、ビニオン1 8 が大歯 4 2 0 と噛合しながら移動することとなり、これによって台車1 8 が扶機 2 の端線を中心に関転し、希接トーナ1 0 が扶着 2 の間わりを関転する。

また、主教・はその一場が爪22mによって回転 テーブル25m間定され、主管領動装置24によって軸線を中心に開動場参される。さらに、主管 1の他欄は、サーニングローク28によって回転 自在に支持されている。

上記様成にかける状態自動将接返将では、モータ19 KL 1 パニオン1 8 を回転すると、台車 1 5 は状性 2 の軸線を中心にして回転を始める。 この時、台車 1 5 の回転角度に応じ、そして順等 3 カルカ制御個分に基づいて、た右スタイダー14

上下スライダー13およびトーチ角度調整装置12 を動作させて路接トーチ10のねらい位置および 務接トーチ10のねらい角度を設定し、さらに台 車15の回転角度に応じ、そして予めプログラム された制御信号に基づいて、ウイービング揺動数。 ウィーピングの艦幅、器接電流、器接電圧、器接 連度等の器接条件を切換えて、主管1と枝管2の 突き合わせ部分を熔接する。 この時、台車15の 回転角度に応じて、予めプログラムされた制御信 外に基づいて主管揺動装置24を動作させ、主管 1 をその触線を中心にして揺動させて、髂接姿勢 が水平すみ肉器接姿勢から様理下向姿勢に左るよ うに制御することにより、枝瞥2の全間に亙つて お好な路接結果が得られる。

とのように、台車16の回転と上下シリングー 13の2軸の腐質制御で主管1と枝管2の相関曲 線が決定され、左右スライダー14はねらい位置 の補正にのみ使用されており、また榕接トーチ10 が枝瞥2の輸線を中心にして国転する構造となっ ているため、磐接トーチ10のねらい角度の設定

はトーチ角度調整装置12の1軸の貨賃制御だけ でよく、主情揺動装置24は終形必勢が丹河下向 になるように粗く制御すればよいため、合計4輪 の演算制御を行うだけでよくなり、制御が簡単と

ととで、密接時における主管1と杖管2の突き 合わせ部の開先形状の一例を説明すると、第1 図 において、 * 地点(g 地点) と d 地点(j 地点) の位置で開先形状が最も大きく異なり、第4図(a 地点および g 地点)、 第 5 四(a 地点および j 地点)のようになる。第4回のように、ま地点お よびも地点の位置では、技管2は主管1に対して **垂直方向に立ち、務核トーチ10のねらいは枝竹** 2の外間と主管1の交点26となり、また第6回 のように、は地点および」地点の位置では、技管 2は水平方向に倒れた状態となり、溶接トーチ 10のねらいは枝管2の内間と主管1の交点27 トカる.

さらに、本発明者らが実験した結果を説明する と、第1 図のように上情1と杖情2の突き合わせ

部分全間を12分割し、区間毎に段階的に軽接差 件および主管1の揺動角度を変化させるだけで十 分進用できる路接結果が得られた。また、6地点 からa 単点までは、a 単点から a 単点までと同一 の癖接条件の繰り返しで十分であった。

さらに、多脳感器接を必要とする大径管用の器 接装置の場合には、台車15にワイヤ送給装置を 堪能すれば、ワイヤのねじれが生じることなく、 連続して榕接を行うこともできる。

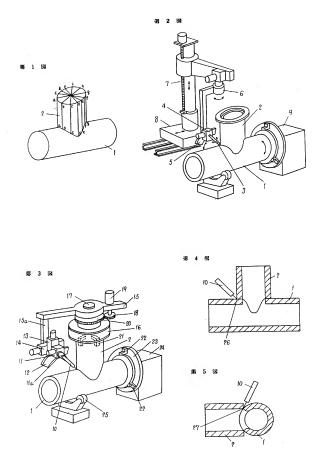
また、群接トーチ10が技管2の抽線を中心に して向転する機造となっているため、枝管2の外 囲を做りために柱標2の半径方向に移動する飲い 機構を追加することも可能であり、枝輪2の檘斷 時における否か上び技管2の外径公差による路接 位置のずれに対する補正を行うことができ、より よい器接結果を得ることができる。

以上のように本発明の枝管自動器接装置では、 制御すべき軸折が従来のものに比べて1軸少なく なるとともに、主管の揺動角度と台車の回転とを 完全 に同明させることは不要となり、軽接姿勢

10 がほぼ下向となるように段階的に回転させるだけ でよく、制御が簡単となり、安価な装置とするこ とができる。さらに、溶接装置を枝管に塔載する 構造となっているため、装置全体を小形にするこ とができ、影像全体として価格を安くすることが できる。

4、図面の簡単カ期明

第1図は主催と枝管との間における路接衛所の - 例を示す説明図、第2図は従来の身管自動施格 装置の一例を示す斜視図、第3図は本発用の一実 施例による枝管自動器接装置を示す斜視図、第4 図および第6図はそれぞれ主管と枝管との突き合 わせ部の開先形状の一例を示す断面図である。 1 ………主管、2 ………技管、10 …… 游校 トーチ、11…… ウィーピング装置、12…… …トーチ角度調整装置、13……上下スイラダ -、14……左右スライダー、15………台車、 1 6 … … ... チャック、1 8 … … ... ピニオン、19… ……モータ、20………大歯車、24………キャ 摇動装置。



-420-